

特 許 協 力 条 約

PCT

特許性に関する国際予備報告（特許協力条約第二章）

（法第12条、法施行規則第56条）
〔PCT36条及びPCT規則70〕

REC'D 14 APR 2005

WIPO PCT

出願人又は代理人 664174 の書類記号	今後の手続きについては、様式PCT/IPEA/416を参照すること。	
国際出願番号 PCT/JPO3/15834	国際出願日 (日.月.年) 11. 12. 2003	優先日 (日.月.年) 12. 12. 2002
国際特許分類 (IPC) Int. Cl. B25J 13/00		
出願人 (氏名又は名称) 松下電器産業株式会社		

<p>1. この報告書は、PCT35条に基づきこの国際予備審査機関で作成された国際予備審査報告である。 法施行規則第57条（PCT36条）の規定に従い送付する。</p> <p>2. この国際予備審査報告は、この表紙を含めて全部で 3 ページからなる。</p> <p>3. この報告には次の附属物件も添付されている。</p> <p>a <input checked="" type="checkbox"/> 附属書類は全部で 2 ページである。</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> 補正されて、この報告の基礎とされた及び/又はこの国際予備審査機関が認めた訂正を含む明細書、請求の範囲及び/又は図面の用紙（PCT規則70.16及び実施細則第607号参照）</p> <p><input type="checkbox"/> 第I欄4. 及び補充欄に示したように、出願時における国際出願の開示の範囲を超えた補正を含むものとこの国際予備審査機関が認定した差替え用紙</p> <p>b <input type="checkbox"/> 電子媒体は全部で _____（電子媒体の種類、数を示す）。 配列表に関する補充欄に示すように、コンピュータ読み取り可能な形式による配列表又は配列表に関連するテーブルを含む。（実施細則第802号参照）</p>	
<p>4. この国際予備審査報告は、次の内容を含む。</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> 第I欄 国際予備審査報告の基礎</p> <p><input type="checkbox"/> 第II欄 優先権</p> <p><input type="checkbox"/> 第III欄 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての国際予備審査報告の不作成</p> <p><input type="checkbox"/> 第IV欄 発明の単一性の欠如</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> 第V欄 PCT35条(2)に規定する新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての見解、それを裏付けるための文献及び説明</p> <p><input type="checkbox"/> 第VI欄 ある種の引用文献</p> <p><input type="checkbox"/> 第VII欄 国際出願の不備</p> <p><input type="checkbox"/> 第VIII欄 国際出願に対する意見</p>	

国際予備審査の請求書を受理した日 09. 06. 2004	国際予備審査報告を作成した日 25. 03. 2005	
名称及びあて先 日本国特許庁 (IPEA/JP) 郵便番号100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号	特許庁審査官 (権限のある職員) 佐々木 正章	3C 9133
電話番号 03-3581-1101 内線 3324		

様式PCT/IPEA/409 (表紙) (2004年1月)

第I欄 報告の基礎

1. この国際予備審査報告は、下記に示す場合を除くほか、国際出願の言語を基礎とした。

☐ この報告は、_____ 語による翻訳文を基礎とした。

それは、次の目的で提出された翻訳文の言語である。

☐ PCT規則12.3及び23.1(b)にいう国際調査

☐ PCT規則12.4にいう国際公開

☐ PCT規則55.2又は55.3にいう国際予備審査

2. この報告は下記の出願書類を基礎とした。(法第6条(PCT14条)の規定に基づく命令に回答するために提出された差替え用紙は、この報告において「出願時」とし、この報告に添付していない。)

☐ 出願時の国際出願書類

☒ 明細書

第 1-37 _____ ページ、出願時に提出されたもの

第 _____ ページ*、 _____ 付けて国際予備審査機関が受理したもの

第 _____ ページ*、 _____ 付けて国際予備審査機関が受理したもの

☒ 請求の範囲

第 3-16 _____ 項、出願時に提出されたもの

第 _____ 項*、PCT19条の規定に基づき補正されたもの

第 _____ 項*、 _____ 付けて国際予備審査機関が受理したもの

第 1, 2 _____ 項*、 24 12 2004 付けて国際予備審査機関が受理したもの

☒ 図面

第 1-17 _____ ページ/図、出願時に提出されたもの

第 _____ ページ/図*、 _____ 付けて国際予備審査機関が受理したもの

第 _____ ページ/図*、 _____ 付けて国際予備審査機関が受理したもの

☐ 配列表又は関連するテーブル

配列表に関する補充欄を参照すること。

3. ☐ 補正により、下記の書類が削除された。

☐ 明細書 第 _____ ページ

☐ 請求の範囲 第 _____ 項

☐ 図面 第 _____ ページ/図

☐ 配列表(具体的に記載すること) _____

☐ 配列表に関連するテーブル(具体的に記載すること) _____

4. ☐ この報告は、補充欄に示したように、この報告に添付されかつ以下に示した補正が出願時における開示の範囲を超えてされたものと認められるので、その補正がされなかったものとして作成した。(PCT規則70.2(c))

☐ 明細書 第 _____ ページ

☐ 請求の範囲 第 _____ 項

☐ 図面 第 _____ ページ/図

☐ 配列表(具体的に記載すること) _____

☐ 配列表に関連するテーブル(具体的に記載すること) _____

* 4. に該当する場合、その用紙に“superseded”と記入されることがある。

第V欄 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての法第12条（PCT35条(2)）に定める見解、それを裏付ける文献及び説明

1. 見解

新規性 (N)	請求の範囲	1-16	有 無
	請求の範囲		
進歩性 (IS)	請求の範囲	1-16	有 無
	請求の範囲		
産業上の利用可能性 (IA)	請求の範囲	1-16	有 無
	請求の範囲		

2. 文献及び説明 (PCT規則70.7)

請 求 の 範 囲

1. (補正後) 制御対象(3)の動作制御を実現するための計算処理を行う動作制御手段(5, 5 b, 5 c, 5 d)と、

5 上記制御対象の作業・動作計画や外界認識を行う認識・計画手段(6, 6 a, 6 e, 1 6)と、

上記制御対象への指令を出力し、上記制御対象の状態を入力するための入出力インターフェース(4, 4 b, 4 c, 4 d, 1 4)と、

10 複数の外部入出力ポート(2 2 1 a～2 2 1 d)を持ち、それぞれ上記動作制御手段と、上記認識・計画手段と上記入出力インターフェースとに接続されたデジタル信号の経路を切り換えるスイッチ(2 2)により、上記動作制御手段と上記認識・計画手段と上記入出力インターフェースとの間の接続を切り換えることで通信を制御する経路選定手段(2, 2 a, 2 b, 2 c, 2 d, 1 2 a, 1 2 b)とを備えて、

15 上記経路選定手段で、上記動作制御手段と上記認識・計画手段と上記入出力インターフェースとの間の接続を切り換えることで通信を制御しながら、上記制御対象の上記作業・動作計画及び上記外界認識の結果に基づいて上記制御対象であるロボットの動作を制御するロボット制御装置。

2. (補正後) 制御対象(3)の動作制御を実現するための演算処理を行う動作制御手段(5 b, 5 c, 5 d)と、

上記制御対象の作業・動作計画や外界認識を行う認識・計画手段(6 a)と、

上記制御対象への指令を出力し、上記制御対象の状態を入力するための入出力インターフェース(4 b, 4 c, 4 d)と、

25 複数の外部入出力ポート(2 2 1 a～2 2 1 d)を持ち、そのうちの1つに上記認識・計画手段が接続されたデジタル信号の経路を切り換えるスイッチ(2 2)により、上記認識・計画手段と接続される第1経路選定手段(2 a)と、

複数の外部入出力ポート(2 2 1 a～2 2 1 d)を持ち、それぞれ上記動作制御手段と、上記第1経路選定手段と、上記入出力インターフェースとに接続されたデジタル信号の経路を切り換えるスイッチ(2 2)により、上記動作制御手段

と上記第 1 経路選定手段と上記入出力インターフェースと接続される第 2 経路選定手段（2 b, 2 c, 2 d）とを備えて、

- 5 上記第 1 経路選定手段は、上記第 2 経路選定手段と上記認識・計画手段との接続を切り換えることで通信を制御するとともに、上記第 2 経路選定手段は、上記認識・計画手段と上記第 1 経路選定手段と上記入出力インターフェースとの接続を切り換えることで通信を制御しながら、上記制御対象の上記作業・動作計画及び上記外界認識の結果に基づいて上記制御対象であるロボットの動作を制御するロボット制御装置。